



Недавно компания «Лего» объявила о довольно успешном проведении испытаний робота из серии «Лего Майндстормс» на МКС (Международная космическая станция). Космонавты провели некие испытания робота под именем «Джиттер», который предназначен для сбора предметов, расположенных внутри МКС в невесомости. Этот робот был создан для того, чтобы работать в условиях невесомости и делать работу, полезную для МКС. Детище компании Konrad и Bastian Schwarzbach, робот «Джиттер» был запущен в космическое пространство на борту ракеты «Союз». В «Джиттер», кстати, запрограммировали язык Java. Основной задачей робота стал сбор различных предметов, которые находятся в невесомости внутри самой МКС, к примеру, кассета с фотопленкой. Этот робот может ориентироваться по свету ламп, расположенных на потолке МКС, при помощи светового датчика и движется на колесах, которые установлены на трех осях. Если робот наталкивается на стену, то он продолжает свое движение вдоль этой поверхности. «Джиттер» распознает также гироскопы и применяет их для ориентации в определенном пространстве. Ориентация происходит при помощи световых сенсоров, которые функционируют по принципу стандартного локатора, то есть отраженные световые лучи легко возвращаются с определенной интенсивностью, что позволяет устройству распознать и захватить те или иные объекты.

С помощью игрушек из серии Лего Майндстормс можно создать настоящих действующих роботов. Например, Invention System 2.0 – это базовый набор серии, куда вошли около 700 уникальных элементов, сенсоров, редукторов, электромоторов, а также RCX – главный компонент, так скажем, мозг будущего робота. RCX можно программировать на домашнем компьютере. Здесь используются датчики для контакта с окружающей средой, обрабатываются полученные данные, а электромоторы управляют всей машиной целиком. Формирование робота осуществляется на базе RCX методом присоединения нужных дополнительных элементов.